

Rec'd EPO 20 JUL 2005

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND, 542938

EP03/14959

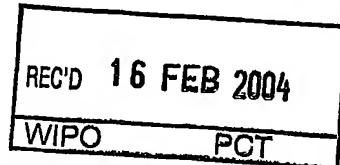
PRIORITY
DOCUMENT

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)



EPO-BERLIN

28-01-2004



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung
einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 103 03 673.3
Anmeldetag: 24. Januar 2003
Anmelder/Inhaber: IHP GmbH – Innovations for High Performance
Microelectronics / Institut für innovative Mikro-
elektronik, 15236 Frankfurt/DE
Bezeichnung: Asynchrone Hüllschaltung für eine global,
asynchrone, lokal synchrone (GALS) Schaltung
IPC: G 06 F 1/12

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ur-
sprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 22. Januar 2004
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Klostermeyer

München	Bremen
Patentanwälte	Patentanwälte
European Patent Attorneys	European Patent Attorneys
Dipl.-Phys. Heinz Nöth	Dipl.-Ing. Günther Eisenführ
Dipl.-Wirt.-Ing. Rainer Fritsche	Dipl.-Ing. Dieter K. Speiser
Lbm.-Chem. Gabriele Leißler-Gerstl	Dr.-Ing. Werner W. Rabus
Dipl.-Ing. Olaf Ungerer	Dipl.-Ing. Jürgen Brügge
Patentanwalt	Dipl.-Ing. Jürgen Klinghardt
Dipl.-Chem. Dr. Peter Schuler	Dipl.-Ing. Klaus G. Göken
	Jochen Ehlers
	Dipl.-Ing. Mark Andres
Allcante	Dipl.-Chem. Dr. Uwe Stilkenböhmer
European Trademark Attorney	Dipl.-Ing. Stephan Keck
Dipl.-Ing. Jürgen Klinghardt	Dipl.-Ing. Johannes M. B. Wasiljeff
Berlin	
Patentanwälte	Rechtsanwälte
European Patent Attorneys	Ulrich H. Sander
Dipl.-Ing. Henning Christiansen	Christian Spintig
Dipl.-Ing. Joachim von Oppen	Sabine Richter
Dipl.-Ing. Jutta Kaden	Harald A. Förster
Pacelliallee 43/45 D-14195 Berlin	Hamburg
Tel. +49-(0)30-841 8870	Patentanwalt
Fax +49-(0)30-8418 8777	European Patent Attorney
Fax +49-(0)30-832 7064	Dipl.-Phys. Frank Meier
mail@eisenfuhr.com	
http://www.eisenfuhr.com	

Berlin, 24. Januar 2003
Unser Zeichen: IB 1244-01DE LE/shi
Durchwahl: 030/841 887-0

Anmelder/Inhaber: IHP GMBH
Amtsaktenzeichen: Neu anmeldung

IHP GmbH - Innovations for High Performance Microelectronics / Institut für
innovative Mikroelektronik
Im Technologiepark 25, 15236 Frankfurt (Oder)

Asynchrone Hüllschaltung
für eine global asynchrone, lokal synchrone (GALS) Schaltung

Die Erfindung betrifft eine asynchrone Hüllschaltung für eine global asynchrone, lokal synchrone (GALS) Schaltung. Sie betrifft weiterhin eine GALS-Schaltung und ein Verfahren zum Taktieren eines intern synchronen Schaltungsblocks.

- 5 Hochintegrierte Halbleiterbauelemente für die drahtlose Kommunikation beinhalten heute digitale wie analoge Schaltkreise zur Daten- und Signalverarbeitung auf einem Chip. Digitale signalverarbeitende Schaltungen werden mit Hilfe dezidieter datenpfad-orientierter Schaltungen implementiert. Alternativ ist eine Implementierung mit einem DSP (Digitaler Signal-Prozessor) möglich. Ein
- 10 System mit Datenpfad-Architektur weist typischerweise komplexe Schaltkreisblöcke auf, die aufwendige arithmetische oder trigonometrische Operationen durchführen. In einem 5 GHz-Modem für den drahtlosen Betrieb in einem LAN

(local area network) entsprechend dem Standard IEEE 802.11a sind beispielsweise ein FFT/IFFT (fast fourier transform/ invertide FFT)-Prozessor, ein Viterbi-Dekodierer, ein CORDIC-Prozessor sowie Kreuz- und Autokorrelatoren enthalten. Die Kommunikation zwischen diesen Blöcken erfolgt mit hohen Datenraten. Dabei folgen häufig Perioden langer Inaktivität auf Zeitabschnitte mit hohem Datendurchsatz.

Ein wesentliches technisches Problem moderner ASICs (application specific integrated circuits) ist die Synchronisierung der unterschiedlichen, auf einem Chip integrierten Funktionsblöcke. Die Verwendung eines globalen Zeittaktes für alle Funktionsblöcke ist im Design nur mit großem Aufwand zu verwirklichen. Darüber hinaus erzeugt ein synchroner, globaler Zeittakt erhöhte elektromagnetische Interferenz (EMI). Dies erschwert die Integration analoger und digitaler Schaltungen auf einem Chip.

Zur Lösung der oben genannten Probleme wurden in jüngerer Zeit so genannte global asynchrone lokal synchrone (GALS) Schaltungsarchitekturen vorgeschlagen. Synchron arbeitende Schaltungen triggern alle Speicheroperationen gemäß einem gemeinsamen Zeitraster, das durch den Status eines globalen Signals definiert wird. Dieses Signal wird als Takt bezeichnet. Üblicherweise wird die Anstiegsflanke des Takt-Signals zum Triggern von Speicheroperationen verwendet. Der Nachteil synchron arbeitender Schaltungen besteht darin, dass die Grundannahme, dass das Takt-Signal allen Schaltungsteilen zum selben Zeitpunkt - also synchron - zur Verfügung steht, in der Realität nicht zutrifft. Dies ist durch die Signal-Ausbreitungszeit bedingt.

Asynchrone Schaltungen verzichten auf ein Zeitraster mit diskreten Zeitschritten. Die Funktion asynchroner Schaltungen basiert auf dem Eintreten von Ereignissen. Der momentane Zustand der Schaltung wird vollständig durch die Polarität von Signaländerungen und deren Reihenfolge bestimmt.

GALS-Schaltungen weisen Schaltungsblöcke auf, die intern synchron arbeiten. Diese lokal synchronen Schaltungsblöcke kommunizieren miteinander in

asynchroner Weise, das heißt, mit Hilfe eines Handshake-Protokolls. Daher entfällt die Notwendigkeit, die einzelnen lokal synchronisierten Schaltungsböcke auch global miteinander zu synchronisieren. Solange jeder einzelne lokal synchrone Block dem Handshake-Protokoll folgt, können diese Schaltungsböcke in beliebiger Weise mit einander kombiniert werden.

5

Eine GALS-Architektur zeichnet sich durch eine modulare Struktur aus, die eine hohe Flexibilität des Schaltungsdesigns ermöglicht. Denn da die Schnittstelle zu jedem lokal synchronen Schaltungsmodul asynchron ist, können beliebige synchrone Schaltungen miteinander integriert werden. Jeder lokal synchrone Schaltungsblock kann ein Zeitraster mit individueller Takt-Signalfrequenz aufweisen.

10

Zur Umsetzung der asynchronen Kommunikation zwischen den lokal synchronen Schaltungsböcken weisen diese jeweils eine asynchrone Hüllschaltung auf, die auch als „asynchronous wrapper“ bezeichnet wird. Eine asynchrone Hüllschaltung weist Eingangs- und Ausgangsports sowie einen lokalen Takt-Signalgenerator auf. Jeder Port der Hüllschaltung, das heißt, jeder Eingang und jeder Ausgang weist eine zugehörige Port-Steuerung auf, die für die Umsetzung des Handshake-Protokolls zuständig ist. Port und Steuerung bilden zusammen eine Eingangs- bzw. Ausgangseinheit.

15

20

Der Takt-Signal-Generator einer asynchronen Hüllschaltung ist zur Erzeugung des Takt-Signals mit einer in einem bestimmten Frequenzbereich abstimmbaren Signalfrequenz ausgebildet. Ein wichtiges Merkmal von Takt-Signal-Generatoren für asynchrone Hüllschaltungen ist, dass die Erzeugung des Takt-Signals aussetzbar (pausible) ist.

25

Aus der Schrift David S. Bormann, Peter Y. K. Cheoung, Asynchronous Wrapper for Heterogeneous Systems, *In Proc. International Conf. Computer Design (ICCD)*, October 1997, Seiten 307 bis 314 ist eine asynchrone Hüllschaltung mit einer Eingangseinheit, einer Ausgangseinheit und einem Takt-Signalgenerator bekannt. Gleichzeitig beschreibt diese Schrift ein Verfahren zum Takten

eines intern synchronen Schaltungsblocks einer integrierten Schaltung mit Hilfe einer asynchronen Hüllschaltung. Eingangseinheit oder Ausgangseinheit erzeugen und senden ein „Stretch“-Signal an den Taktsignalgenerator, wenn am Eingang ein Anforderungssignal eines benachbarten vorangehenden

5 Schaltungsblocks empfangen wurde bzw. am Ausgang ein Anforderungssignal an einen benachbarten nachfolgenden Schaltungsblock gesendet wurde. Das „Stretch“-Signal liegt an einem Steuereingang des Taktsignalgenerators an, bis ein Handshake zum Datenaustausch mit einer benachbarten Schaltung erfolgt ist. Solange das Stretch-Signal anliegt, wird die Abgabe des nächsten Taktsignals vom Taktsignalgenerator an den synchronen Schaltungsblock verzögert. Auf diese Weise können Schaltungsblöcke individuell intern synchron getaktet werden und zugleich asynchron mit Schaltungsblöcken der Umgebung Daten austauschen.

10 Nachteilig ist, dass diese asynchrone Hüllschaltung für nicht näher spezifizierte Anwendungen ausgelegt ist und daher nicht an im Einzelfall vorgegebene

15 Schaltungs-Umgebungen angepasst ist. Dies gilt insbesondere mit Blick auf für einen GALS-Block erforderliche Leistungsaufnahme. Mechanismen zum Verringern der Leistungsaufnahme sind mit den bekannten asynchronen Hüllschaltungen nur schwer zu realisieren.

20 Das der vorliegenden Erfindung zugrunde liegende technische Problem ist es, eine asynchrone Hüllschaltung anzugeben, die die Realisierung eines GALS-Blocks mit geringer Leistungsaufnahme ermöglicht.

Gemäß einem ersten Aspekt der Erfindung wird als Lösung des technischen Problems eine asynchrone Hüllschaltung angegeben mit mindestens einer

25 Eingangseinheit, die ausgebildet ist, ein Anforderungssignal von extern zu empfangen und den Empfang des Anforderungssignals durch Abgabe eines zugeordneten Bestätigungssignals nach extern anzuzeigen, einer aussetzbaren Takteinheit, die ausgebildet ist, ein erstes Taktsignal wiederholt zu erzeugen und an einen der asynchronen Hüllschaltung zugeordneten, intern synchronen Schaltungsblock abzugeben, wobei die Eingangseinheit ausgebildet

ist, auf den Empfang eines Anforderungssignals hin ein mit dem Anforderungssignal in definierter zeitlicher Beziehung stehendes zweites Taktsignal zu erzeugen und an den intern synchronen Schaltungsblock abzugeben, und wobei eine mit der Eingangseinheit verbundene Timeout-Einheit vorgesehen ist, die ausgebildet ist, die Abgabe des ersten Taktsignals zu unterdrücken.

Die Erfindung beruht auf der Erkenntnis, dass ein GALS-Block zur Verarbeitung eines kontinuierlichen Datenstroms in einem quasi-synchronen Betrieb am effektivsten arbeitet. Ein quasi-synchroner Betrieb lässt sich erfindungsgemäß realisieren, in dem ein GALS-Block in einem von Anforderungssignalen angetriebenen („request driven“) Betriebsmodus betrieben wird. Der intern synchrone Schaltungsblock wird demnach immer dann getaktet, wenn tatsächlich Daten an seinem Eingang eintreffen. Anforderungssignale gehen bei einer asynchronen Hüllschaltung von extern, d.h., von einer benachbarten, im Datenfluss vorangehenden asynchronen Hüllschaltung ein, wenn Daten zur Eingabe an den lokalen, intern synchronen Schaltungsblock vorliegen.

Der Grundgedanke der erfindungsgemäßen Vorrichtung ist demnach in der Eingangseinheit verwirklicht, die zur Abgabe eines (im Anspruchswortlaut nur zur Unterscheidung als „zweites“ benanntes) Taktsignals in definierter zeitlicher Beziehung zum eingegangenen Anforderungssignal ausgebildet ist. Die erfindungsgemäße Vorrichtung kann grundsätzlich auch ohne aussetzbare Takteinheit und ohne Time-out Einheit arbeiten. Dies hat zur Folge, dass sie allein mit Hilfe der zweiten Taktsignale getaktet wird. In Abwesenheit von Anforderungssignalen würde die lokal synchrone Schaltung in diesem Fall nicht getaktet. Dies hat zwar den Nachteil, dass in der Pipeline der synchronen Schaltung verbliebene Daten nicht ausgegeben werden. Doch mit einem erneuten Eintreffen von Anforderungssignalen würde die Ausgabe fortgesetzt. Ein solcher Betriebsmodus ist im Rahmen einer verbindungslosen Datenübertragung

Die intern synchrone Schaltung wird zur Vermeidung dieses Nachteils gemäß Anspruch 1 mit Hilfe zweier alternativer Quellen getaktet, entweder mit Hilfe

der Takteinheit, oder mit Hilfe der Eingangseinheit aufgrund von Anforderungssignalen. Man könnte auch von einem „Multiplexen“ der ersten und zweiten Taktsignale sprechen. Die mit eingehenden Anforderungssignalen synchronisierte Taktung durch die „zweiten“ Taktsignale hat grundsätzlich Priorität

5 gegenüber der Taktung mit Hilfe „erster“ Taktsignale von der Takteinheit. Dabei wird jedoch gewährleistet, dass eine Taktperiode eines „ersten“ Taktsignals beendet wird, bevor ein „zweites“ Taktsignal an den intern synchronen Schaltungsblock abgegeben wird.

10 Erfindungsgemäß wird ein zweites Taktsignal mit einem aktuell empfangenen Anforderungssignal synchronisiert, indem das zweite Taktsignal in definierter zeitlicher Beziehung zum Anforderungssignal erzeugt wird. Die definierte zeitliche Beziehung kann beispielsweise bedeuten, dass Anstiegsflanke und abfallende Flanke des zweiten Taktsignals in festem zeitlichen Abstand zur Anstiegsflanke und abfallenden Flanke des Anforderungssignals erzeugt werden.

15 Bei Eintreffen eines Anforderungssignals, das im Rahmen eines kontinuierlichen Datenstroms eingeht, wird auf eine Taktung mit einem Taktsignal durch einen eigens vorgesehenen Taktgenerator verzichtet. Ein solcher Taktgenerator ist dennoch Bestandteil der asynchronen Hüllschaltung nach Anspruch 1, um bei Bedarf auch ohne anliegendes Anforderungssignal den intern synchronen Schaltungsblock antreiben zu können.

20 Die erfindungsgemäße Anordnung hat verschiedene Vorteile. Sie ermöglicht zunächst einen Verzicht auf einen globalen Taktbaum. Liegen keine Anforderungssignale von extern vor, ermöglicht die erfindungsgemäße Anordnung eine Taktung mit Hilfe der ersten Taktsignale nur bei Bedarf, also beispiels-

25 weise solang Daten zur Abgabe nach extern in der Pipeline der intern synchronen Schaltung vorhanden sind. Die erfindungsgemäße asynchrone Hüllschaltung ermöglicht daher eine geringe, am tatsächlichen Datenverarbeitungsbedarf orientierte Leistungsaufnahme eines GALS-BLOCKS. Weiterhin bestehen bei der Anordnung nach Anspruch 1 aufgrund der von Anforderungssignalen abhängigen Taktung nur wenige Randbedingungen für die Taktfrequenz des lokalen Taktgenerators, der die „ersten“ Taktsignale er-

zeugt. Die Taktfrequenz eines lokalen Taktgenerators muss insbesondere nicht der Datenrate angepasst sein. Dies erlaubt eine einfache Gestaltung des Ringoszillators des lokalen Taktgenerators.

Bei einer ersten Ausführungsform der Erfindung ist die Timeout-Einheit aus-

- 5 gebildet, mit Ablauf einer vorbestimmten Zeitspanne nach Abgabe des letzten zweiten Taktsignals ein Steuersignal zum Freischalten der Abgabe des ersten Taktsignals abzugeben. Bei dieser Ausführungsform wird nach dem letzten Anforderungssignal eine so genannte Time-Out-Zeitspanne abgewartet, bevor die Taktung durch den lokalen Taktgenerator die Taktung durch eingehende Anforderungssignale ersetzt. Dies hat zum einen den Vorteil, dass die Taktung nicht unkontrolliert zwischen dem ersten und zweiten Taktsignal hin- und herspringt, wenn nur kurzzeitig kein Anforderungssignal anliegt. Zum anderen wird mit der Freischaltung des ersten Taktsignals ermöglicht, unabhängig vom Vorliegen eines Anforderungssignals die Pipeline der lokalen, intern synchronen Schaltung zu leeren und damit einen zusammenhängenden Datenfluss über mehrere GALS-Blöcke als solchen zu erhalten.
- 10
- 15

Eine zur ersten Ausführungsform alternativen, zweiten Ausführungsform be-

- ruht auf dem Gedanken, anstelle des Abwartens einer bestimmten Zeitspanne mit Hilfe der Time-Out-Einheit eine Ergänzung des Kommunikationsprotokolls zwischen den asynchronen Hüllschaltungen benachbarter GALS-Blöcken vor-zusehen. Mit einem entsprechenden Signal zeigt bei dieser alternativen Aus-führungsform die asynchrone Hüllschaltung des vorangehende GALS-Blocks an, dass ein aktuelles Anforderungssignal das vorerst letzte Anforderungssig-nal ist. Bei dem Signal kann es sich um ein modifiziertes Anforderungssignal oder um ein separates, parallel mit einem Anforderungssignal zu übersenden-des Signal handeln. Zum Aussenden des Signals kann beispielsweise die Ausgangseinheit der asynchronen Hüllschaltung ausgebildet sein. Die ent-sprechende schaltungstechnische Umsetzung ist dem Fachmann an sich be-kannt. Die Eingangseinheit ist entsprechend zum Empfang des Signals aus-gebildet. Sie kann auch die in der ersten Ausführungsform von der Time-Out-
- 20
- 25
- 30

Einheit ausgeübte Funktion der Abgabe des Freischaltsignals für das erste Taktsignal wahrnehmen.

Zur Optimierung der Leistungsaufnahme sollte in der ersten wie der zweiten Ausführungsform eine Taktung mit Hilfe des ersten Taktsignals nur so lange erfolgen, wie Daten in der Pipeline vorhanden sind. Bevorzugt ist daher eine mit der Takteinheit und mit der Eingangseinheit verbundene Taktsteuereinheit vorgesehen, welche ausgebildet ist, die Takteinheit zur Abgabe einer Anzahl von Taktimpulsen anzutreiben, wobei die Anzahl der Taktimpulse kleiner oder gleich der Tiefe einer Pipeline des zugeordneten, intern synchronen Schaltungsblockes ist. Auf diese Weise kann die Taktung der intern synchronen Schaltung nach Leeren der Pipeline unterbrochen werden, bis erneut Anforderungssignale vorliegen.

10

Zum Aussetzen oder Unterbrechen der Taktung mit Hilfe des ersten Taktsignals ist die Taktsteuereinheit bevorzugt ausgebildet, der Takteinheit nach Abgabe der genannten Anzahl von Taktimpulsen ein Steuersignal zum Anhalten zu senden.

15

20

Die Eingangseinheit ist bei der erfindungsgemäßen asynchronen Hüllschaltung vorzugsweise ausgebildet, bei Anliegen eines Anforderungssignals ein Steuersignal an den intern synchronen Schaltungsblock zum Freischalten einer Dateneingabe abzugeben. Es können mehrere Eingangseinheiten vorgesehen sein. Dies ist beispielsweise sinnvoll, wenn der GALS-Block eingangsseitig mit mehreren anderen GALS-Blöcken verbunden ist.

25

Ebenso können eine oder mehrere Ausgangseinheiten vorgesehen sein, die ausgebildet sind, ein Anforderungssignal nach extern zu senden und auf den Empfang eines Bestätigungssignals von extern hin ein Steuersignal an den intern synchronen Schaltungsblock zum Freischalten einer Datenausgabe abzugeben.

Bevorzugt erfolgt die Kommunikation zwischen einer Ausgangseinheit eines ersten GALS-Blocks einerseits und einer verbundenen Eingangseinheit eines zweiten GALS-Blocks über ein dem Fachmann an sich bekanntes vierphasiges Handshake-Protokoll. Die Eingangseinheit und die Ausgangseinheit sind
5 bevorzugt jeweils ausgebildet, mit Hilfe des vierphasen Handshake-Protokolls zu kommunizieren.

Mit Hilfe der erfindungsgemäßen asynchronen Hüllschaltung lassen sich
10 GALS-Blöcke mit einem intern synchronen Schaltungsblock und einer asyn-
chronen Hüllschaltung realisieren. Aus verschiedenen solcher GALS-Blöcke lassen sich in hochintegrierten Schaltungen GALS-Architekturen realisieren,
umfassend mindestens einen intern synchronen Schaltungsblock und je eine zugeordnete asynchrone Hüllschaltung.

In einem erfindungsgemäßen GALS-Block ist vorzugsweise einem Datenein-
gang des intern synchronen Schaltungsblocks ein Daten-Latch vorgeschaltet
15 ist, dessen Betrieb von der Eingangseinheit gesteuert wird. Dieser dient zum Einen in bekannter Weise zum Puffern eingehender Daten. Zum Andern verhindert der Daten-Latch das Auftreten metastabiler Zustände am Eingang des intern synchronen Schaltungsblocks.

Gemäß einem zweiten Aspekt der Erfindung wird zur Lösung des oben ge-
nannten Problems ein Verfahren zum Taktten eines intern synchronen Schal-
tungsblocks einer integrierten Schaltung mit Hilfe einer asynchronen Hüll-
schaltung angegeben. Es weist die folgenden Schritte auf:

- Empfangen eines Anforderungssignals von extern am Eingang der asynchronen Hüllschaltung
- 25 - Abgabe eines Taktsignals in definierter zeitlicher Beziehung zum Empfang des Anforderungssignals von der asynchronen Hüllschaltung an den intern synchronen Schaltungsblock,
- Warten auf den Empfang eines nächsten Anforderungssignals von ex-tern.

Das erfindungsgemäße Verfahren bricht mit dem im Zusammenhang mit GALS-Architekturen gängigen asynchronen Taktverfahren, bei dem das lokale Taktsignal bedarfsweise verzögert werden kann. Es schlägt an Stelle dessen eine am Vorliegen eines Anforderungssignals orientierte Taktung vor. Die Vorteile des Verfahrens ergeben sich unmittelbar aus dem zur erfindungsgemäß asynchronen Hüllschaltung Gesagten.

Ein Ausführungsbeispiel des erfindungsgemäß Verfahrens beinhaltet bei Ausbleiben eines Anforderungssignals über eine vorbestimmbare Zeitspanne ein Umschalten auf eine Abgabe eines mit Hilfe eines lokalen Taktsignalgenerators erzeugten Taktsignals. Bei diesem Ausführungsbeispiels wird der lokale Taktsignalgenerator bevorzugt nach Leeren einer Pipeline des intern synchronen Schaltungsblocks oder nach dem Eintreffen eines neuen Anforderungssignals abgeschaltet wird. Die Vorteile dieser Ausführungsbeispiele des erfindungsgemäß Verfahrens ergeben sich ebenfalls aus der Beschreibung der erfindungsgemäß Vorrichtung.

Weitere Merkmale und Vorteile der Erfindung werden nachfolgend anhand der Beschreibung von Ausführungsbeispielen anhand der beiliegenden Figuren verdeutlicht. Es zeigen:

Figur 1 ein Blockschaltbild eines Ausführungsbeispiels einer asynchronen Hüllschaltung,

Figur 2 ein detailliertes Blockschaltbild der asynchronen Hüllschaltung aus Figur 1,

Figur 3 ein Schaltbild des Takt-Signal-Generators aus Figur 2,

Figur 4 ein Schaltdiagramm der Takt-Steuerung aus Figur 2,

Figur 5 ein Blockschaltbild des Time-Out-Detektors aus Figur 2,

Figur 6 ein Blockdiagramm des Eingangs der Hüllschaltung aus Figur 2,

Figur 7 eine Spezifizierung einer Eingangssteuerung des Eingangs der Hüllschaltung aus Figur 2,

Figur 8 ein Blockdiagramm des Ausgangs der Hüllschaltung der Figur 2,

5 Figur 9 eine Spezifizierung einer Ausgangssteuerung des Ausgangs der Figur 8,

Figur 10 ein Diagramm mit einer Darstellung des zeitlichen Verlaufs verschiedener Signale in unterschiedlichen Betriebsarten der asynchronen Hüllschaltung und

10 Figur 11 ein Blockschaltbild eines Anwendungsbeispiels in Form eines Basisband-Senders für die drahtlose Kommunikation

Figur 1 zeigt ein vereinfachtes Blockdiagramm einer Schaltung 10, die einen lokal synchronen Block 12 und eine asynchrone Hüllschaltung 14 aufweist. Der lokal synchrone Block 12 hat hier nicht näher beschriebene Eingänge und Ausgänge für Daten, die mit benachbarten Schaltungsblöcken ausgetauscht werden. Dies ist durch Pfeile 16 und 18 symbolisiert.

Die asynchrone Hüllschaltung der Schaltung 10 hat einen Eingang 20 zum Empfangen und Aussenden von Handshake-Signalen. Der Eingang kommuniziert mit Hilfe der Handshake-Signale beispielsweise mit einem Ausgang einer im Datenfluss vorangehenden, benachbarten, gleichartigen asynchronen Hüllschaltung, die nicht dargestellt ist. Mit dem Eingang 20 verbunden ist ein Ausgang 22, der in analoger Weise Handshake-Signale mit der Umgebung austauscht. Beispielsweise kommuniziert der Ausgang 22 mit einem Eingang einer im Datenfluss nachfolgenden, benachbarten, gleichartigen asynchronen Hüllschaltung, die ebenfalls nicht dargestellt ist. Ein Time-Out-Detektor 24 ist einerseits mit dem Eingang 20 und andererseits mit einem Takt-

Signalgenerator 26 verbunden. Die Verbindung des Takt-Signalsgenerators 26 mit dem Time-Out-Detektor 24 erfolgt über Steuereingänge. Ebenso ist der Takt-Signalgenerator 26 mit dem Ausgang 22 über Steuerein- und -ausgänge verbunden.

5 Die Verbindung des lokal synchronen (in dieser Anmeldung auch als intern synchron bezeichneten) Blocks 12 mit der asynchronen Hüllschaltung 14 erfolgt über Steuerleitungen 28 und 30. Über die Steuerleitungen 28 und 30 werden dem lokal synchronen Block 12 ein Takt-Signal des Takt-Signalgenerators 26 bzw. Anforderungssignale externer Schaltungen vom Eingang 20 her zugeleitet.

10 Die lokal synchrone Schaltung 12 wird demnach sowohl von eingehenden Anforderungssignalen externer Schaltungen als auch durch das lokale Takt-Signal angetrieben. Ein Anforderungssignal, das über den Eingang 20 geleitet wird, stammt von einer asynchronen Hüllschaltung eines benachbarten Schaltungsblockes. Es ist mit Daten synchronisiert, die den lokal synchronen Block 12 über die Datenleitung 16 erreichen.

15 Das hinter dem vorliegenden Ausführungsbeispiel stehende Konzept beruht auf einem verteilten Steuerungsmechanismus, der als Datenfluss-Ansatz (Token Flow Approach) bezeichnet wird. Jeder lokal synchrone Block 12 verschiedener in einem System zusammengefasster Schaltungen 10 weist eine eigene asynchrone Hüllschaltung auf. Diese asynchrone Hüllschaltung sendet zusätzlich Signale an benachbarte Hüllschaltungen, die über den momentanen Zustand der Hüllschaltung Auskunft geben. Als Token wird in diesem Zusammenhang die Kombination einer Dateneinheit mit einer Information zur Gültigkeit dieser Dateneinheit bezeichnet. Die benachbarten Hüllschaltungen betreiben ihren jeweiligen lokal synchronen Block 12 in Abhängigkeit von diesem Signal. Zusätzlich erzeugen die Module, die zu einem lokal synchronen Block gehören, ein weiteres Signal zur Übersendung an das funktionell nachfolgende Modul, das das Betriebsende anzeigt. In Abhängigkeit von diesem

Signal akzeptiert das Modul die Daten des vorhergehenden Moduls und verarbeitet sie.

Liegt für eine vorbestimmte Zeitspanne kein Anforderungssignal am Eingang 20 an, wechselt die Hüllschaltung 14 in einen anderen Zustand, in dem sie

5 interne Takt-Signale mit Hilfe eines weiter unten näher beschriebenen lokalen Ringoszillators erzeugt. Die Anzahl der intern erzeugten Takt-Signale wird so festgesetzt, dass sie gleich der Anzahl der Taktzyklen ist, die benötigt werden, um die Pipeline der lokal synchronen Schaltung 12 zu leeren. Sobald keine gültigen Daten mehr im synchronen Block sind, hält der Takt-Signalgenerator 26 an. Der lokal synchrone Block 12 ist anschließend inaktiv, bis ein nächstes Anforderungssignal eintrifft.

10 Das Eintreffen eines Anforderungssignals wird an einer Änderung des Zustandes am Eingang 20 detektiert. Üblicherweise wird hierbei der Nachweis einer ansteigenden Signalfanke als Eintreffen eines neuen Anforderungssignals interpretiert.

15 Wird am Eingang 20 ein Anforderungssignal detektiert, während der lokal synchrone Block nach Detektion eines Time-Outs vom lokalen Takt-Signalgenerator angetrieben wird, muss zunächst der aktuelle Takt-Zyklus beendet werden, um Meterstabilität an den Dateneingängen des lokal synchronen Blocks 12 zu verhindern. Anschließend kann die Takt-Signalerzeugung vom lokalen Ringoszillator des Takt-Signalgenerators 26 auf die Eingangsleitung 30 übergeben werden. Zur Vermeidung von Meterstabilität in der Handhabung dieser Situation sind weitere Schaltungen erforderlich, die weiter unten näher beschrieben werden.

20 25 Die hier vorgeschlagene Schaltungsarchitektur hat zahlreiche Vorteile. Wie in jedem GALS-System ist zunächst kein globaler Takt-Baum erforderlich. Das Takt-Signal wird durch ein „Multiplexen“ des lokalen Takt-Signals und der Anforderungssignale erzeugt. Auf Grund des von Anforderungssignalen angetriebenen Betriebs muss die Frequenz des lokalen Takt-Signalgenerators nicht

präzise mit der Frequenz eines globalen Takt-Signalgenerators oder mit der Datenrate übereinstimmen. Dies verringert die Zahl der Randbedingungen für das Design des Ringoszillators. Die vorliegende Implementierung erfordert weiterhin keine große Registerkapazität für Eingangsdaten im lokal synchro-

5 Block 12. Dadurch wird eine unerwünschte Verzögerung vermieden und zugleich die Hardwarestruktur des Systems vereinfacht. Der lokal synchrone Block 12 antwortet bei dem hier vorgesehenen Konzept unmittelbar auf Anforderungssignale und vermeidet so Verzögerungen.

10 Ein weiterer Vorteil der Verwendung eines Datenfluss-Ansatzes in dem hier vorgeschlagenen Schaltungskonzept besteht darin, dass anstelle lokal synchroner Pipelines ebenso vollkommen asynchrone Schaltungen verwendet werden können, wenn dies gewünscht ist.

15 Schließlich bietet die vorliegende Architektur einen effizienten Energiespar-mechanismus. Ein jeweiliger synchroner Block 12 wird immer nur dann ange-trieben, wenn an seinem Eingang Daten anliegen oder wenn das Austreiben der noch in der lokalen Pipeline verbliebenen Daten erforderlich ist. Zu allen anderen Zeitpunkten ist der lokal synchrone Block 12 außer Betrieb.

20 Figur 2 zeigt ein detailliertes Blockdiagramm des GALS-BLOCKS aus Figur 1. Die asynchrone Hüllschaltung 14 weist zusätzlich zu den in Figur 1 gezeigten Elementen eine Takt-Steuerung 32 und ein transparentes Latch 34 auf.

25 Die Funktion der asynchronen Hüllschaltung 14 wird nachfolgend anhand der Figuren 2 bis 9 in näheren Details erläutert. In Figur 2 sind neben den funktio-nellen Blöcken auch ihre Verbindungen sowie die auf den Verbindungen über-tragenen Signale dargestellt. Die Verbindungslinien zeigen durch die Pfeilrich-tung die Übertragungsrichtung der Signale an.

Die Taktung des lokal synchronen Moduls 12 erfolgt mit einem Signal *INT_CLK*. Das Signal *INT_CLK* ist das Ausgangssignal eines ODER-Gatters 36 an dessen Eingängen zum einen ein Signal *REQ_INT* und zum anderen

ein Signal *LCLKM* anliegt. Das Signal *REQ_INT* wird vom Eingang 20 erzeugt, wenn von extern ein Anforderungssignal *REQ_A* über den Time-Out-Generator 24 in Form eines weiteren Signals *REQ_A1* am Eingang empfangen wurde. Einzelheiten zur Struktur und Funktion des Time-Out-Generators

5 24 werden unten im Zusammenhang mit Figur 5 erläutert. Das Signal *LCLKM* ist das Ausgangssignal eines UND-Gatters 38, dessen zwei Eingänge zum einen mit dem Takt-Generator 26 und zum anderen mit dem Time-Out-Generator 24 verbunden sind. Die Funktion des UND-Gatters 38 besteht darin, dem Time-Out-Generator 24 durch ein Signal *ST* eine Steuerung der Weitergabe des Ausgangssignals *LCLK* des Takt-Generators 26 an das ODER-Gatter 36 zu ermöglichen.

Die Signale *REQ_INT* und *INT_CLK* schließen einander wechselseitig aus.

Aus diesem Grunde ist das *INT_CLK*-Signal, das das lokal synchrone Modul 12 erreicht, stets eindeutig entweder auf Grund eines Anforderungssignals
15 von extern oder auf Grund einer vom Time-Out-Generator 24 gesteuerten Taktung durch den Takt-Generator 26 erzeugt.

Über die Datenleitung 16 von extern eingehende Daten-Signale *DATA_IN* werden im transparenten Latch 34 gepuffert. Dies ist erforderlich, um einen metastabilen Zustand am Eingang des lokal synchronen Blocks zu vermeiden.

20 Der Betrieb des Latch 34 wird mit einem Signal *DLE* gesteuert, wobei das Register transparent ist, wenn das Signal *DLE* anliegt. Das Signal *DLE* liegt an nach einer Signaländerung des Takt-Generators 26 wenn zuvor im Latch gespeicherte Daten schon in die Registerstufe des lokal synchronen Moduls 12 geschrieben wurden. Es ist nicht erforderlich, dass das lokal synchrone Modul 12 weitere Register aufweist. Die eingehenden Daten können direkt einem Logikblock (nicht gezeigt) zugeführt werden, der der ersten Registerstufe (ebenfalls nicht gezeigt) vorgeschaltet ist.

Nachfolgend wird die Struktur und die Funktion des aussetzbaren Takt-Generators 26 anhand der Figur 3 näher erläutert.

Der lokale Takt-Signalgenerator 26 hat einen Ringoszillator 39, der ein Müller-C-Element 40, eine Verzögerungsstrecke 44 und ein Oder-Gatter (mit nachgeschaltetem Inverter) 46 aufweist. Über zwei Steuereingänge erhält der Ringoszillator 29 Signale, zum einen von einem Arbitter 42 und zum anderen über einen zweiten Eingang des ODER-Gatters 46. An das ODER-Gatter 46 wird zum einen das Ausgangssignal *LCLK* des Ringoszillators rückgeführt. Zum anderen ist das ODER-Gatter 46 mit einem Ausgang der Takt-Steuerung 32 verbunden, über den ein Signal *STOP/I* angelegt werden kann.

Mit Hilfe des Signals *STOP/I* kann der Ringoszillator 39 angehalten werden. Das *STOP/I*-Signal liegt in zwei Fällen an: Zum einen unmittelbar nach einem Reset, um das Aktivieren des Oszillators vor dem Eintreffen des ersten Anforderungssignals bei dem lokalen Block zu verhindern. Zum anderen, nach einem Time-Out, das heißt, wenn die Anzahl der lokalen Takt-Zyklen gleich der Anzahl von Zyklen ist, die notwendig ist, alle gültigen Daten innerhalb der Pipeline auszugeben. In dieser Situation wird das lokale Takt-Signal abgeblockt, um einen unnötigen Energieverbrauch zu verhindern.

Der Ringoszillator 39 kann drei Grund-Moden annehmen: Schlafmodus, Time-Out-Messmodus und Takt-Generatormodus. Im Schlafmodus blockiert ein Stoppsignal *STOP/I* den Betrieb des Takt-Generators 26. Im Time-Out-Messmodus ist der Eingangs-Handshake freigeschaltet und der Eingang wartet auf das Eintreten eines Time-Out-Ereignisses. Ein Time-Out-Ereignis ist das Fehlen eines Anforderungssignals am Eingang für eine vorgegebene Zeitspanne ($T_{Time\text{-}Out}$). Der Eingangs-Handshake wartet auch auf eine Signaländerung auf der Anforderungs-Signal-Leitung. Im vorliegenden Ausführungsbeispiel ist der Takt-Generator auch zur Erzeugung eines Time-Out-Signals ausgebildet. Der Takt-Generatormodus wird aktiviert, wenn ein Time-Out eingetreten ist. Das heißt, dass der lokal synchrone Block 12 dann getaktet wird, um alle gültigen Daten in der Pipeline auszugeben.

Figur 4 zeigt ein Blockdiagramm der Takt-Steuerung 32. Die Aufgabe der Takt-Steuerung 32 ist die Steuerung des Takt-Generators 26. Die Takt-

Steuerung 32 erzeugt zwei Ausgangssignale: *STOPI* und *STOP*. Das Signal *STOP* ist ein Steuersignal für eine asynchrone Finite State Maschine (AFSM) einer Eingangssteuerung, die dem Eingang 20 zugeordnet ist. Hierauf wird weiter unten im Kontext der Figuren 6 und 7 näher eingegangen. Wenn das
5 *STOP*-Signal anliegt, wird das lokale Takt-Signal angehalten. Das *STOP*-Signal wird aktiviert, wenn ein Zähler 48, der mit dem lokalen Takt-Signal getaktet wird eine Zahl erreicht, die gleich der Tiefe der synchronen Pipeline ist. Das Signal *STOPI* wird vom Signal *STOP* mit Hilfe eines zusätzlichen D-Flipflop 50 abgeleitet. Dieses Signal wird unmittelbar als Steuersignal für den
10 Ringoszillator 39 des Takt-Generators verwendet. Das D-Flipflop dient dazu, dieses Signal im aktivierte Zustand zu halten, bis ein neues Anforderungs-signal eintrifft.

Figur 5 zeigt ein Blockschaltbild des Time-Out-Detektors 24. Der Time-Out-Detektor 24 weist einen Zähler 52 auf. Der Zähler 52 zählt die Anzahl negati-
15 ver, also abfallender Flanken des lokalen Takt-Signals. Dieser Zähler ist als ein Standard-Synchronzähler ausgelegt. Wenn er seinen letzten Wert erreicht, erzeugt er ein Time-Out-Signal. Das Reset-Signal *RST* wird während jedes Handshakes am Input-Port einmal aktiviert. Das *RST*-Signal und das Takt-Signal schließen einander nicht grundsätzlich aus. Diese Tatsache bürgt das
20 Risiko eines metastabilen Verhaltens des Zählers 52. Zur Vermeidung von Metastabilität wird ein Ausschlusselement 54 (Mutual Exclusion Element MU-TEX) dem Eingang des Zählers 52 vorgeschaltet. Das MUTEX-Element löst das gleichzeitige Auftreten einer ansteigenden Flanke des Takt-Signals und einer abfallenden Flanke des Reset-Signals. Auch ein dem Mutex-Element 54
25 vorgeschaltetes Flipflop 60 dient dem wechselseitig ausschließenden Auftre-ten eines Reset und eines LCLK-Signals am Eingang des Zählers 52.

Eine weitere problematische Situation ist das gleichzeitige Auftreten eines externen Anforderungssignals *REQ_A* und eines Time-Out-Signals. Ein sol-
30 cher Zustand könnte den zu Grunde gelegten Burst-Modus-Betrieb verletzen und eine fehlerhafte Arbeitsweise der AFSM bewirken. Zur Lösung dieses möglichen Problems ist ein weiteres MUTEX-Element 56 vorgesehen. Um die

Leitung für das Anforderungssignal *REQ_A1*, in Figur 5 mit dem Bezugszeichen 58 gekennzeichnet, die meiste Zeit verfügbar zu halten, sollte das Time-Out-Signal auf der Eingangsseite des MUTEX-Elementes 56 lediglich für eine sehr kurze Zeitspanne aktiv sein. Dieses Verhalten wird mit Hilfe zweier Flipflops 62 und 63 erreicht. Der erste Flipflop 62 wird auf ein logisches „Hoch“-Signal („1“) gesetzt, wenn ein Time-Out auftritt, das heißt, wenn der Ausgang des Zählers 52 „1“ ist. Wenn im Anschluss an die Arbitrierung ein Time-Out eingeleitet ist, wird der zweite Flipflop 63 getaktet. Das Taktieren des zweiten Flipflops 63 aktiviert das Signal *ST*. Dies wiederum führt zum Zurücksetzen des ersten Flipflops 62, was eine schnelle Weiterleitung eines externen Anforderungssignals *REQ_A* an die asynchrone Fine State Maschine (AFSM) im Eingang 20 ermöglicht.

Figur 6 zeigt ein Blockschaltbild des Eingangs 20. Der Eingang 20 weist eine Eingangssteuerung 70 auf, deren Ports in Figur 7 näher spezifiziert sind. Aufgabe der Eingangssteuerung 70 ist es, einen sicheren Datentransfer zu garantieren. Die Eingangssteuerung 70 ist als AFSM ausgebildet, die im Burst-Modus arbeitet.

Im normalen Betriebsmodus reagiert die Eingangssteuerung auf eingehende Anforderungssignale und initiiert mit Hilfe eines Signals *REQ_INT* die Abgabe eines Taktsignals für jedes eingehende Anforderungssignals.

Wenn auf den Eingangsleitungen für eine bestimmte Zeitspanne kein Anforderungssignal anliegt, wird ein Signal *ST* aktiviert (Time-Out). In diesem Zustand ist die Eingangssteuerung ausgebildet, auf zwei mögliche Ereignisse zu reagieren: Das erste mögliche Ereignis ist die Beendigung der erwarteten Anzahl interner Taktzyklen, die durch ein Signal *STOP* angezeigt wird. Dadurch wird die Eingangssteuerung 70 in ihrem anfänglichen Zustand zurückversetzt. Das zweite mögliche Ereignis ist das Eintreffen eines Anforderungssignals während der Ausgabe restlicher Daten in der Pipeline. In diesem Fall muss ein bereits begonnener lokaler Taktzyklus sicher beendet werden und die Steuerung des Taktsignals muss an das Anforderungssignal übergeben werden. Im

vorliegenden Ausführungsbeispiel ist die Eingangssteuerung 70 mit einer Schaltung verbunden, die einem „breiten“ Vier-Phasen Handshake-Protokoll folgt.

5 Die Eingangssteuerung 70 erzeugt einen Übergang auf eine Taktung mit Hilfe des Anforderungssignals nicht bevor die Hälfte eines Takt-Zyklus nach dem vorangehenden Übergang des Anforderungssignals.

10 Die weiteren Schaltungselemente, die in Figur 6 dargestellt sind, dienen dazu, während der lokalen Takterzeugung mit Hilfe des Takt-Generators 26 ein vom Ausgang 22 erzeugtes Bestätigungssignal *ACK_INT* zu unterdrücken. *ACK_INT* wird freigeschaltet, wenn von der lokalen Takterzeugung wieder auf die durch das Anforderungssignal angetriebene betriebsweise übergegangen wird. Dies geschieht durch Aktivieren eines Signals *ACK_EN*.

15 Ein in Figur 6 gezeigtes Signal *ACKC*, das der Eingangssteuerung zugeführt wird, wird auch als Steuersignal *DLE* für den Eingangsdaten-Latch verwendet. Ein Flipflop 72 ist vorgesehen, um ein für die Abgabe an das lokal synchrone Modul 12 vorgesehenes Signal *DATAV_IN* zu erzeugen, das anzeigt, dass aktuell gültige Daten am Eingang des lokal synchronen Moduls 12 anliegen.

20 Bei dem hier beschriebenen Eingang handelt es sich um einen Eingang vom „Pull-Typ“. Auf ähnliche Weise kann ein Eingang vom „Push“ konstruiert werden mit nur geringfügigen, dem Fachmann bekannten Modifikationen.

25 Zur ergänzenden Erläuterung des Graphs der Figur 7 („Signal-Transition-Graph“) sind nachfolgend sind die logischen Gleichungen aufgeführt, die den Ausgangssignalen der Eingangssteuerung 70 zu Grunde liegen. Dabei bezeichnet ein Hochstrich am Ende eines Signals die Inversion dieses Signals, ein Plus-Zeichen ein logisches „Oder“ und ein Multiplikationszeichen ein logisches „Und“.

$$\begin{aligned} REQ_INT &= REQ_A1 \cdot REQ_INT + ACKC' \cdot REQ_INT + \\ &\quad REQ_A1 \cdot ACKC' \cdot ST \cdot Z0' \\ ACK_A &= ACKC' \cdot REQ_INT + ST \cdot ACK_A + REQ_A1 \cdot RST + \\ &\quad REQ_A1 \cdot ACKC' \cdot Z0 + REQ_A1 \cdot ACKC' \cdot ST \cdot Z0' \\ 5 \quad ACKEN &= ACKI_1 + ACKC \cdot ACKEN + ACKEN \cdot Z0' \\ RST &= STOP + ACKC' \cdot REQ_INT + REQ_A1 \cdot RST + ACKC' \cdot ST \cdot Z0 + \\ &\quad REQ_A1 \cdot ACKC' \cdot ST \cdot Z0' \\ REQi_1 &= REQ_A1 \cdot ST \cdot ACKI_1 \cdot ACKEN \cdot Z0' \\ Z0 &= STOP + REQ_A1 \cdot Z0 + ST \cdot Z0 + ACKC \cdot ACKI_1 \cdot ACKEN \\ 10 \quad Z1 &= REQ_A1' \cdot ACKC + ACKC \cdot Z1 + REQ_A1' \cdot ST \cdot Z1 \end{aligned}$$

Z_0 und Z_1 sind interne Signale, die einen fehlerfreien Betrieb der Eingangssteuerung 70 sicherstellen.

Nachfolgend wird anhand der Figuren 8 und 9 Struktur und Funktion des Ausgangs 22 erläutert. Figur 8 zeigt ein Blockdiagramm des Ausgangs 22. Der Ausgang 22 weist eine Ausgangssteuerung 80 in Form einer asynchronen Fine State Maschine (AFSM) und zwei UND-Gatter 82 und 84 auf. Die UND-Gatter 82 und 84 dienen dazu, die Signale zu konditionieren, die anzeigen, dass Ausgangsdaten gültig (*DOV*) oder nicht gültig (*DONV*) sind, um diese Signale entsprechend in der Ausgangssteuerung 80 weiterverwenden zu können. Da die AFSM des Ausgangs 20 ereignisgesteuert und nicht niveaugesteuert ist, wird das niveau-basierte Signal *DATAV_OUT* in zwei ereignisbasierte Signale *DOV* und *DONV* transformiert, indem sie mit Hilfe des in einem Verzögerungselement 86 verzögerten Signals *INT_CLK* geschaltet werden. Die Ausgangssteuerung kann von zwei einander ausschließenden Quellen her angeregt werden: mit Hilfe des internen Anforderungssignals *REQ_INT* und mit Hilfe des lokalen Taktsignals *LCLKM*. Wenn keine gültigen Daten am Ausgang 20 anliegen, das heißt, *DONV* aktiviert ist, wird jedes Anforderungssignal, das entweder durch Aktivierung des *REQ_INT* oder *LCLKM* angezeigt wird, sofort durch Aktivierung des Signals *ACK_INT* aktiviert. Wenn Ausgangsdaten zum nächsten GALS-Block übertragen werden müssen, das heißt, die *DOV* aktiviert ist, muss ein Ausgangs-Handshake mit Hilfe der Sig-

nale REQ_B und ACK_B durchgeführt werden. In diesem Fall muss der interne Handshake (Signale REQ_INT und ACK_INT) mit dem Ausgangs-Handshake (Signale REQ_B und ACK_B) gekoppelt werden. Wenn sowohl DOV aktiviert ist und das Signal $LCLKM$ anliegt, muss der lokale Takt-Generator mit Hilfe der Signale $REQI_2$ und $ACKI_2$ verzögert werden, bis ein Ausgangs-Handshake durchgeführt ist. Dadurch wird das Anbrechen eines neuen Taktzyklus verhindert, bevor der Datentransfer am Ausgang beendet ist.

10 Die logischen Gleichungen für die Implementierung der asynchronen Finite State Maschine der Ausgangssteuerung 80 sind wie folgt:

$$\begin{aligned} REQ_B &= REQ_INT \cdot REQ_B + ACK_B' \cdot REQ_B + LCLKM \cdot REQI_2 + ACKI_2' \cdot REQI_2 + DOV \cdot ACK_INT + LCLKM \cdot ACK_B' \cdot DOV + \\ &\quad REQ_INT \cdot ACK_B' \cdot DOV \\ 15 \quad REQI_2 &= ACK_B \cdot REQI_2 + REQI_2 \cdot ACK_INT + LCLKM \cdot ACK_B' \cdot DOV \\ ACK_INT &= ACK_B' \cdot REQ_B + ACKI_2' \cdot REQI_2 + LCLKM \cdot ACK_INT + \\ &\quad REQ_INT \cdot ACK_INT + DOV \cdot ACK_INT + DONV \cdot ACK_INT + \\ &\quad LCLKM \cdot ACK_B' \cdot DOV + REQ_INT \cdot ACK_B' \cdot DOV + \\ &\quad LCLKM \cdot ACK_B' \cdot DONV + REQ_INT \cdot ACK_B' \cdot DONV \\ 20 \quad Z0 &= ACK_B + REQ_B + LCLKM \cdot DOV + REQ_INT \cdot DOV + ACKI_2' \cdot DONV \cdot Z0 + LCLKM' \cdot REQ_INT \cdot ACKI_2' \cdot Z0 \end{aligned}$$

Z0 ist ein internes Signal, das zum sicheren Betrieb der AFSM hinzugefügt wurde. Der hier beschriebene Ausgangsport 22 ist vom „Push“-Typ. Die Struktur eines Ausgangsports vom „Pull“-Typ wäre sehr ähnlich.

25 Die hier anhand der Figuren 2 bis 9 erläuterte Schaltung erlaubt, dass während des Ausgebens von in der Pipeline verblichenen Daten ein neues Anforderungssignal am Eingang 20 eintrifft. Dies führt zu einer deutlich komplizierteren Schaltungsstruktur und bedingt zusätzliche Steuer- und Bewertungsschaltungen. Für bestimmte Anwendungen kann die hier beschriebene Hüllschaltung daher deutlich vereinfacht werden.

Figur 10 zeigt das Ergebnis einer Simulation des Betriebes der asynchronen Hüllschaltung aus Figur 2 für verschiedene Betriebsarten. Für die Simulation wurde als lokal synchrones Modul 12 ein 21stufiges FIFO-Register gewählt. Das simulierte Gesamtsystem besteht aus drei hintereinander geschalteten

5 GALS-Blöcken. In Figur 10 sind die zeitlichen Verläufe verschiedener Signale dargestellt. In der obersten Zeile ist der zeitliche Verlauf des Signals *INT_CLK* anhand eines zeitlichen Signalverlaufs 90 dargestellt. Das Signal *INT_CLK* tritt innerhalb einer jeweiligen asynchronen Hüllschaltung auf. Hier ist ersichtlich, dass das Signal *INT_CLK* aus den Signalen *LCLKM* und *REQ_A* entsteht, wie dies auch schon im Zusammenhang mit Figur 2 erläutert wurde. Im normalen Betriebsmodus erfolgt ein Handshake auf den Leitungen *REQ_A* und *ACK_A*. Jedes Anforderungssignal wird als neuer Taktzyklus interpretiert. Wenn das Signal *REQ_A* auf 0 verbleibt, wartet die Hüllschaltung auf das Eintreten eines Time-Outs. Während des Wartens ist die interne Taktsignalerzeugung abgeschaltet. Das Eintreten eines Time-Outs wird mit einem Signal *ST* aktiviert. Dies veranlasst die Aktivierung des lokalen Taktsignals *LCLKM*, welches wiederum das Signal *INT_CLK* antreibt. Zeigt das Signal *REQ_A* 94 das Eintreffen von neuen Daten vor dem Deaktivieren von *LCLKM* an, wird ein Übergang eingeleitet. In diesem Modus wird ein lokaler Taktzyklus vollständig beendet und anschließend wird die Kontrolle über das interne Taktsignal auf die Anforderungsleitung *REQ_A* 94 gegeben. Schließlich wird zum normalen Betrieb übergegangen, der auch zu Beginn vorherrschte.

Figur 11 zeigt als Ausführungsbeispiel eines GALS-Systems einen Basisbandprozessor für ein auf einem Chip integriertes drahtloses Breitbandkommunikationssystem im 5 GHz-Band entsprechend dem Standart IEEE

25 802.11a. Dieser Standard spezifiziert ein Breitbandkommunikationssystem unter Verwendung von OFDM (Orthogonal Frequency Division Multiplexing) mit Datenraten im Bereich von 6 bis 54 Mbit/s. Der in Figur 11 dargestellte Basisband-Sender weist drei GALS-Blöcke 100, 102 und 104 auf. Jedem der GALS-Blöcke 100, 102 und 104 ist eine asynchrone Hüllschaltung zugeordnet, die hier in der funktionellen Darstellung des Basisband-Senders nicht gezeigt ist. Die Aufteilung der Blöcke folgt Überlegungen hinsichtlich der Funktionalität

und der Komplexität der Funktionsblöcke des Basisband-Senders. Der erste GALS-Block 100 weist einen Eingangspuffer 106, einen Scrambler 108, einen Signalfeld-Generator 110, einen Codierer 112, einen Interleaver 114 und einen QAM-Mapper 116 auf. Die genannten Blöcke 106 bis 116 sind dem Fachmann an sich bekannt. Die umfangreichsten Blöcke des GALS-Blocks 100 sind der Interleaver 114 und der Mapper 116. Der zweite GALS-Block weist eine Pilotkanal-Einfügungseinheit 118 und einen Pilot-Scrambler 120 auf. Der dritte GALS-Block 104 umfasst einen Block 122 zur Durchführung der inversen schnellen Fouriertransformation (Inverse fast fourier transform), eine 5 gard Intervall-Einfügungseinheit 124 und eine Präambeleinfügungseinheit 126 auf. Die IFFT-Einheit 122 nimmt in etwa 85 % des Schaltungsaufwandes von 10 GALS-Block 3 in Anspruch. Die beschriebenen synchronen Blöcke 100, 102 und 104 mit ihren Teilblöcken 106 bis 126 sind in einem Datenfluss-Stil (Token-Flow) aufgebaut. Ein Problem liegt darin, dass der dritte Block 104 Ausgangsdaten mit einer festgelegten Geschwindigkeit zur Weiterleitung an einen 15 Digital-Analog-Wandler (nicht gezeigt) liefern muss. Dies wird erreicht, indem der lokale Oszillator des Blockes 104 auf eine Frequenz abgestimmt ist, die etwas größer ist als die feste Taktfrequenz des Digital-Analog-Wandlers. Die Ausgangsdaten werden dann praktisch aus dem lokal synchronen Block 104 20 mit der gewünschten Frequenz des Digital-Analog-Wandlers mit Hilfe des Signals ACK herausgezogen. Ein Test ergab einen Datendurchsatz von etwa 100 Msps zwischen GALS-Block 104 und der externen synchronen Umgebung 128.

Patentansprüche

1. Asynchrone Hüllschaltung mit

- mindestens einer Eingangseinheit, die ausgebildet ist, ein Anforderungssignal von extern zu empfangen und den Empfang des Anforderungssignals durch Abgabe eines zugeordneten Bestätigungssignals nach extern anzuzeigen,
- einer aussetzbaren Takteinheit, die ausgebildet ist, ein erstes Taktsignal wiederholt zu erzeugen und an einen der asynchronen Hüllschaltung zugeordneten, intern synchronen Schaltungsblock abzugeben,

dadurch gekennzeichnet,

- dass die Eingangseinheit ausgebildet ist, bei Anliegen eines Anforderungssignals ein mit dem Anforderungssignal in definierter zeitlicher Beziehung stehendes zweites Taktsignal zu erzeugen und an den intern synchronen Schaltungsblock abzugeben, und
- dass eine mit der Eingangseinheit verbundene Timeout-Einheit vorgesehen ist, die ausgebildet ist, die Abgabe des ersten Taktsignals zugunsten der Abgabe des zweiten Taktsignals zu unterdrücken.

20 2. Asynchrone Hüllschaltung nach Anspruch 1, bei der die Timeout-Einheit ausgebildet ist, die Abgabe des ersten Taktsignals zugunsten der Abgabe des zweiten Taktsignals zu unterdrücken.

25 3. Asynchrone Hüllschaltung nach Anspruch 1 oder 2, bei der die Timeout-Einheit ausgebildet ist, mit Ablauf einer vorbestimmten Zeitspanne nach Abgabe des letzten zweiten Taktsignals ein Steuersignal zum Freischalten der Abgabe des ersten Taktsignals abzugeben.

4. Asynchrone Hüllschaltung nach einem der vorstehenden Ansprüche, die eine mit der Takteinheit und mit der Eingangseinheit verbundene Taktsteuereinheit aufweist, welche ausgebildet ist, die Takteinheit zur Abgabe einer Anzahl von Taktimpulsen anzutreiben, wobei die Anzahl der Taktimpulse kleiner oder gleich der Tiefe einer Pipeline des zugeordneten, intern synchronen Schaltungsblockes ist.
5
5. Asynchrone Hüllschaltung nach Anspruch 4, bei der die Taktsteuereinheit ausgebildet ist, der Takteinheit nach Abgabe der Anzahl von Taktimpulsen ein Steuersignal zum Anhalten zu senden.
- 10 6. Asynchrone Hüllschaltung nach einem der vorstehenden Ansprüche, bei der die Eingangseinheit ausgebildet ist, bei Anliegen eines Anforderungssignals ein Steuersignal an den intern synchronen Schaltungsblock zum Freischalten einer Dateneingabe abzugeben.
- 15 7. Asynchrone Hüllschaltung nach einem der vorstehenden Ansprüche, mit mindestens einer Ausgangseinheit, die ausgebildet ist, ein Anforderungssignal nach extern zu senden und auf den Empfang eines Bestätigungssignals von extern hin ein Steuersignal an den intern synchronen Schaltungsblock zum Freischalten einer Datenausgabe abzugeben.
- 20 8. Asynchrone Hüllschaltung nach Anspruch 6 und 7, bei der die Eingangseinheit und die Ausgangseinheit ausgebildet sind, mit extern über ein vierphasiges Handshake-Protokoll zu kommunizieren.
9. Global synchrone lokal asynchrone (GALS-) Schaltung, umfassend mindestens einen intern synchronen Schaltungsblock und je eine zugeordnete asynchrone Hüllschaltung nach einem der vorstehenden Ansprüche.
25

10. GALS-Schaltung nach Anspruch 8, bei der einem Dateneingang des intern synchronen Schaltungsblocks ein Daten-Latch vorgeschaltet ist, dessen Betrieb von der Eingangseinheit gesteuert wird.
11. Verfahren zum Takteln eines intern synchronen Schaltungsblocks einer integrierten Schaltung mit Hilfe einer asynchronen Hüllschaltung, mit den Schritten
 - Empfangen eines Anforderungssignals von extern am Eingang der asynchronen Hüllschaltung
 - Abgabe eines Taktsignals in definierter zeitlicher Beziehung zum Empfang des Anforderungssignals von der asynchronen Hüllschaltung an den intern synchronen Schaltungsblock,
 - Warten auf den Empfang eines nächsten Anforderungssignals von extern.
12. Verfahren nach Anspruch 11, bei dem bei Ausbleiben eines Anforderungssignals über eine vorbestimmbare Zeitspanne ein Umschalten auf eine Abgabe eines mit Hilfe eines lokalen Taktsignalgenerators erzeugten Taktsignals erfolgt.
13. Verfahren nach Anspruch 12, bei dem der lokale Taktsignalgenerator nach Leeren einer Pipeline des intern synchronen Schaltungsblocks oder nach dem Eintreffen eines neuen Anforderungssignals abgeschaltet wird.

Zusammenfassung

Die Erfindung betrifft eine asynchrone Hüllschaltung für eine global synchrone, lokal synchrone Schaltung. Die asynchrone Hüllschaltung arbeitet mit einer von Anforderungssignalen angetriebenen Taktung, ergänzt bei Fehlen von Anforderungssignalen durch eine lokale Takteinheit. Sie weist mindestens eine Eingangseinheit auf, die ausgebildet ist, ein Anforderungs-signal von extern zu empfangen und den Empfang des Anforderungssignals durch Abgabe eines zugeordneten Bestätigungssignals nach extern anzulegen, und eine aussetzbare Takteinheit, die ausgebildet ist, ein erstes Taktsignal wiederholt zu erzeugen und an einen der asynchronen Hüllschaltung zugeordneten, intern synchronen Schaltungsblock abzugeben. Die Eingangseinheit ist ausgebildet, bei Anliegen eines Anforderungssignals ein mit dem Anforderungssignal in definierter zeitlicher Beziehung stehendes zweites Taktsignal zu erzeugen und an den intern synchronen Schaltungsblock abzugeben. Weiterhin ist eine mit der Eingangseinheit verbundene Timeout-Einheit vorgesehen ist, die ausgebildet ist, die Abgabe des ersten Taktsignals zugunsten der Abgabe des zweiten Taktsignals zu unterdrücken.

Figur 2

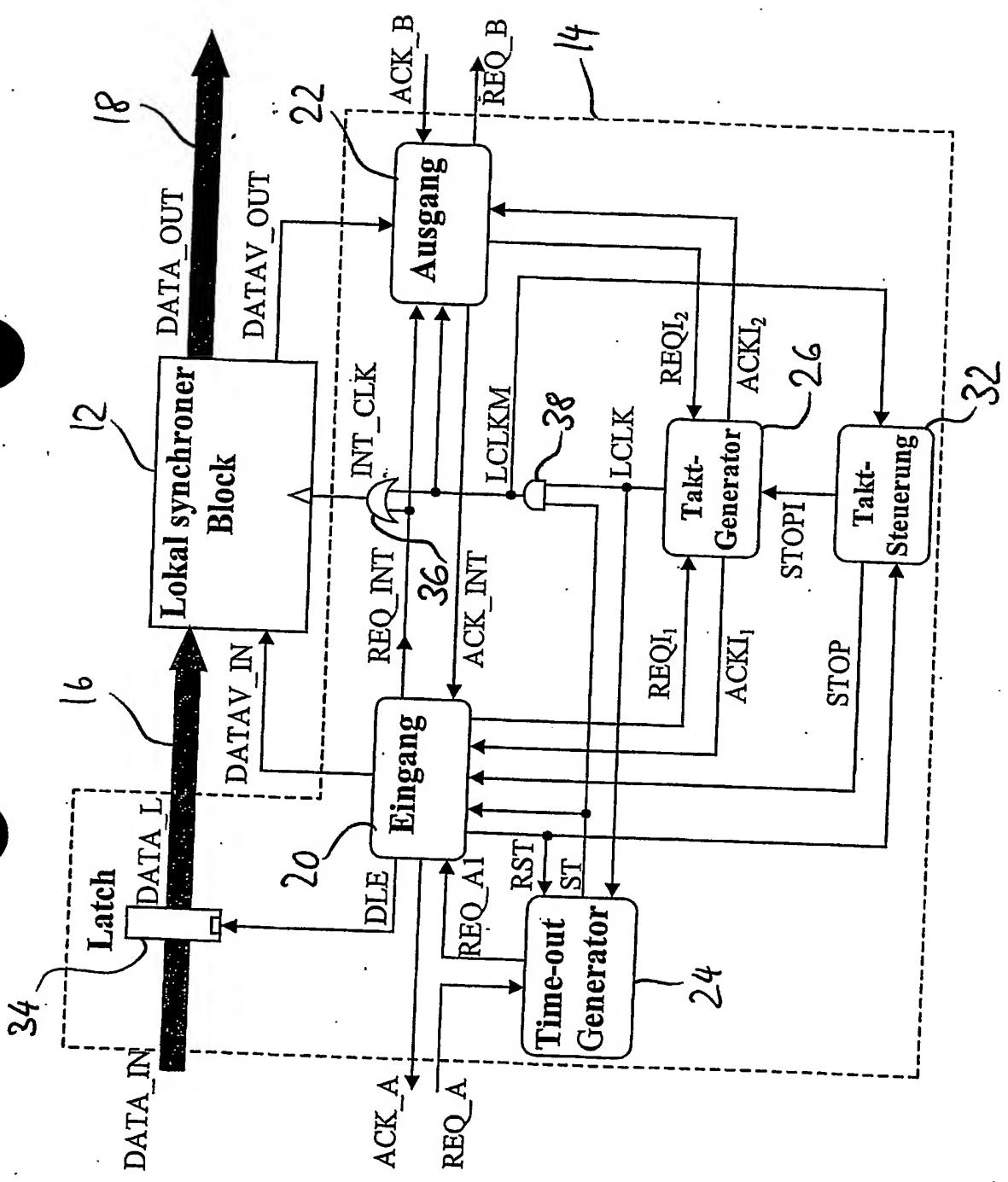


Fig. 2

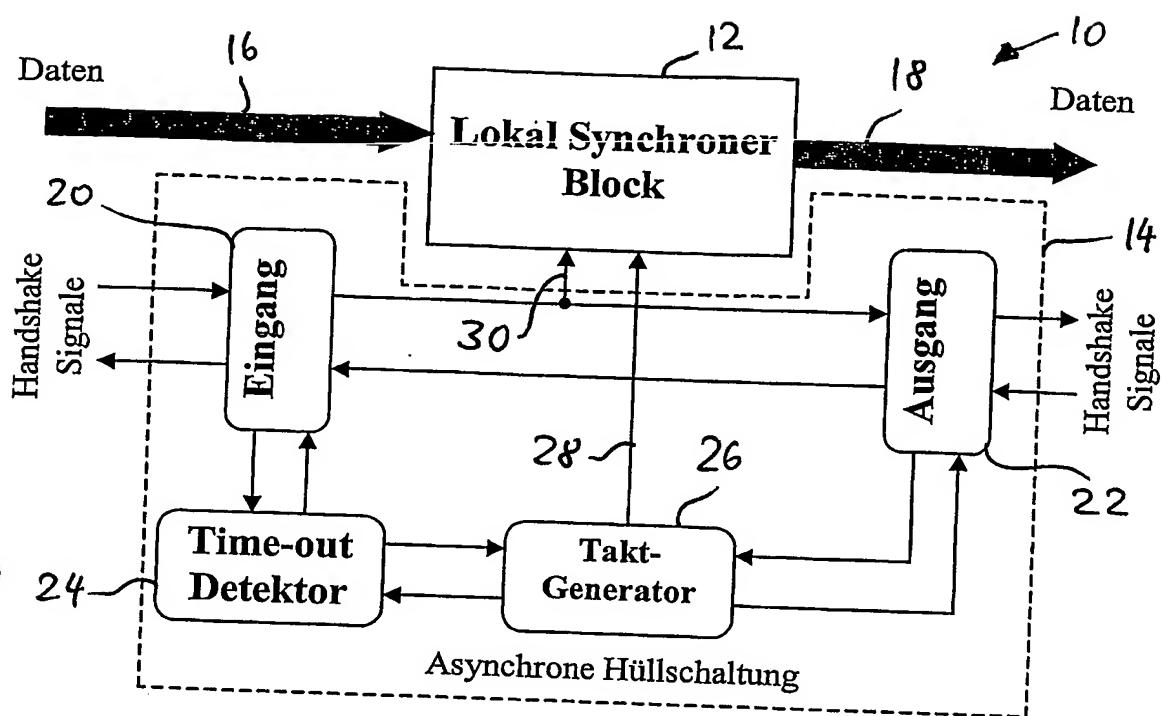


Fig. 1

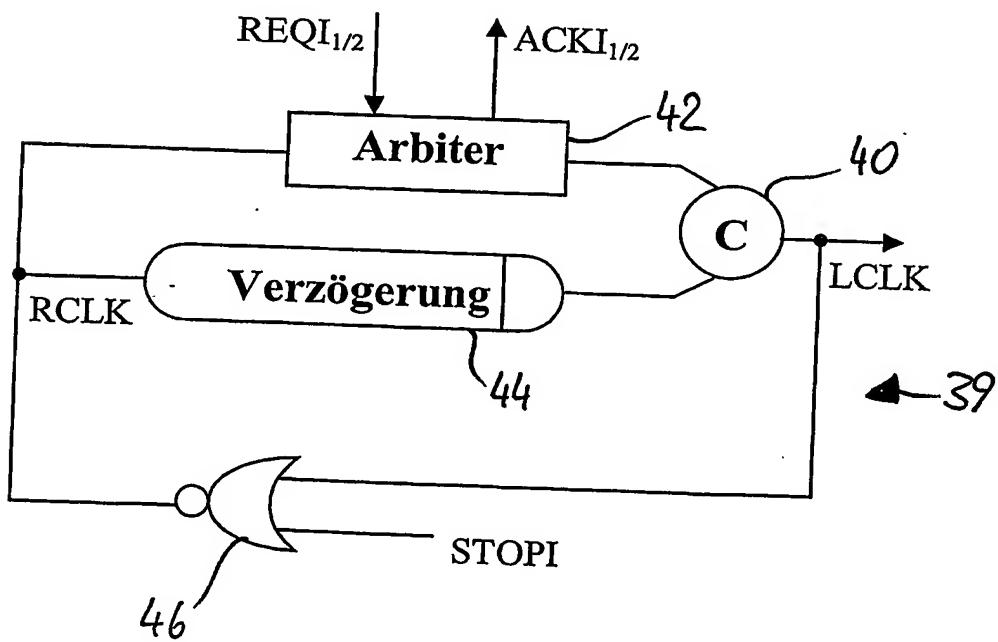


Fig. 3

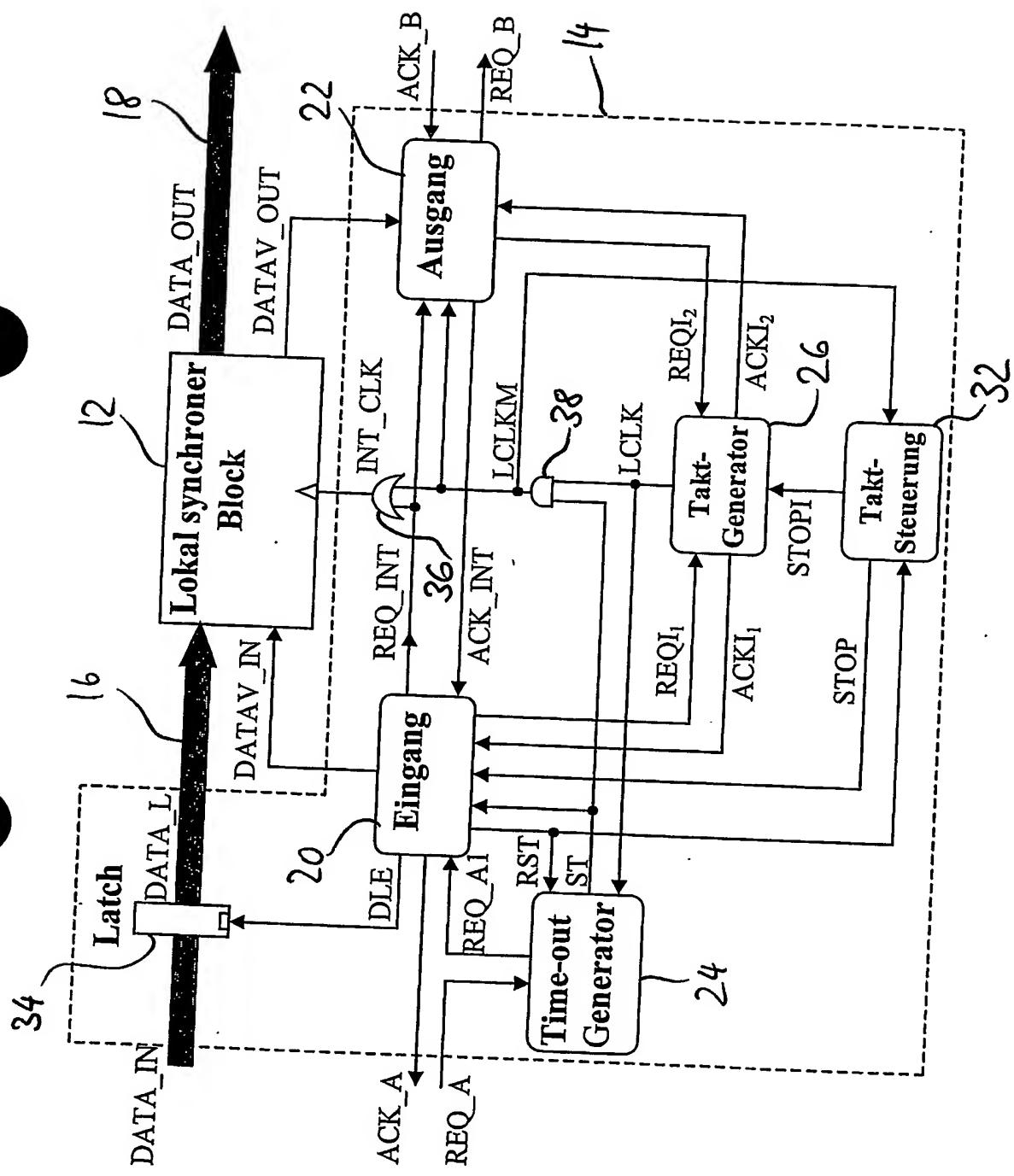


Fig. 2

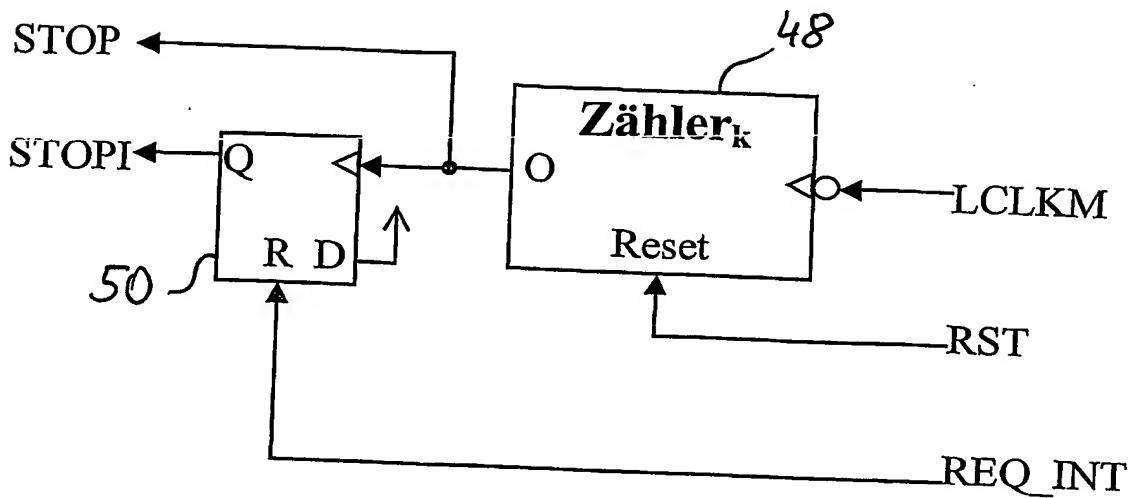


Fig. 4

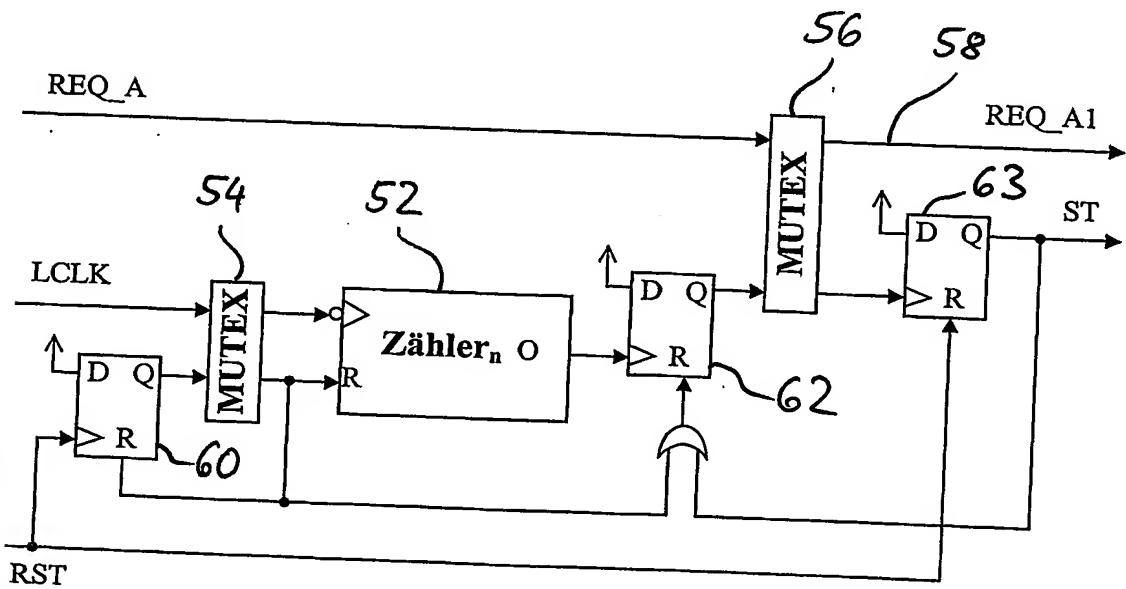


Fig. 5

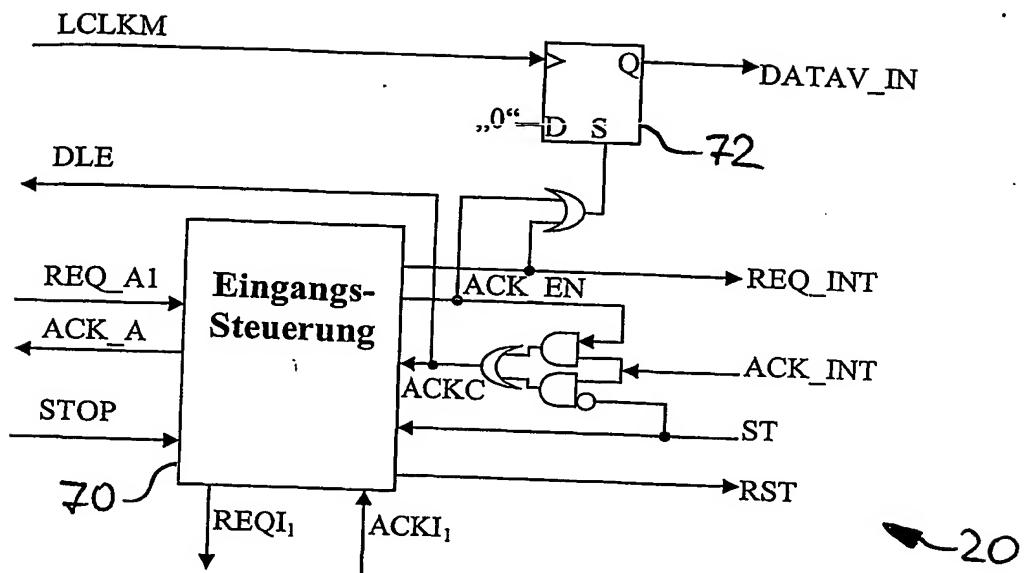


Fig. 6

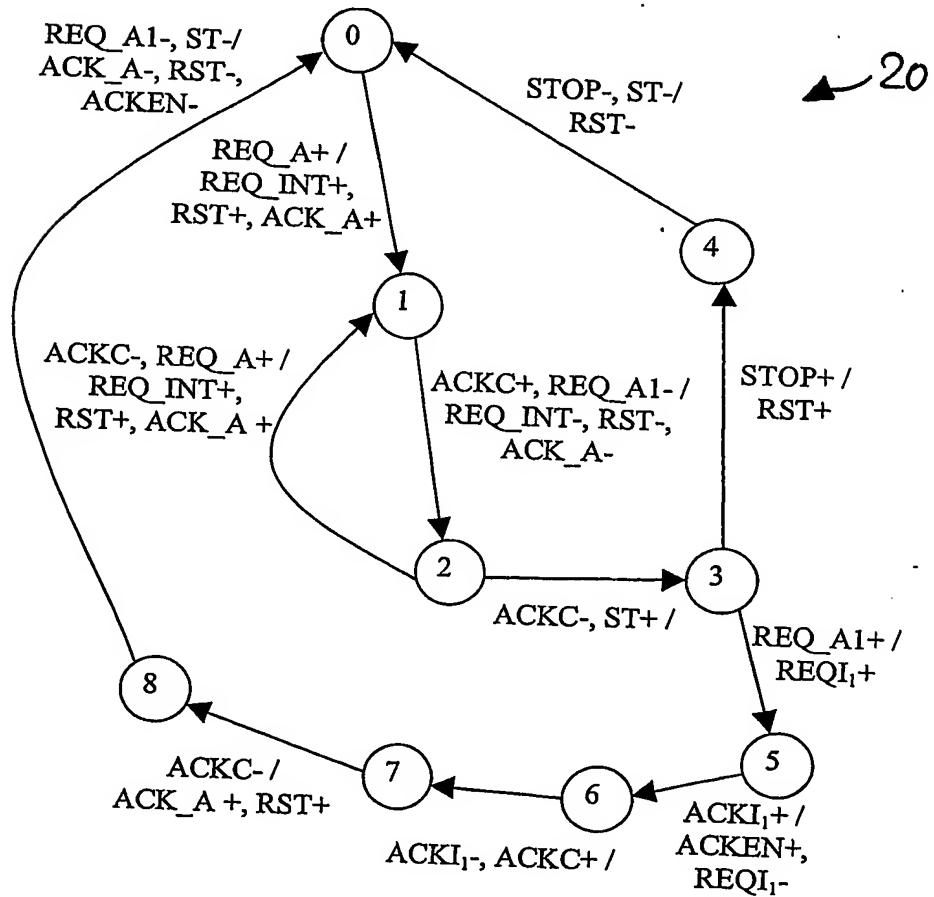


Fig. 7

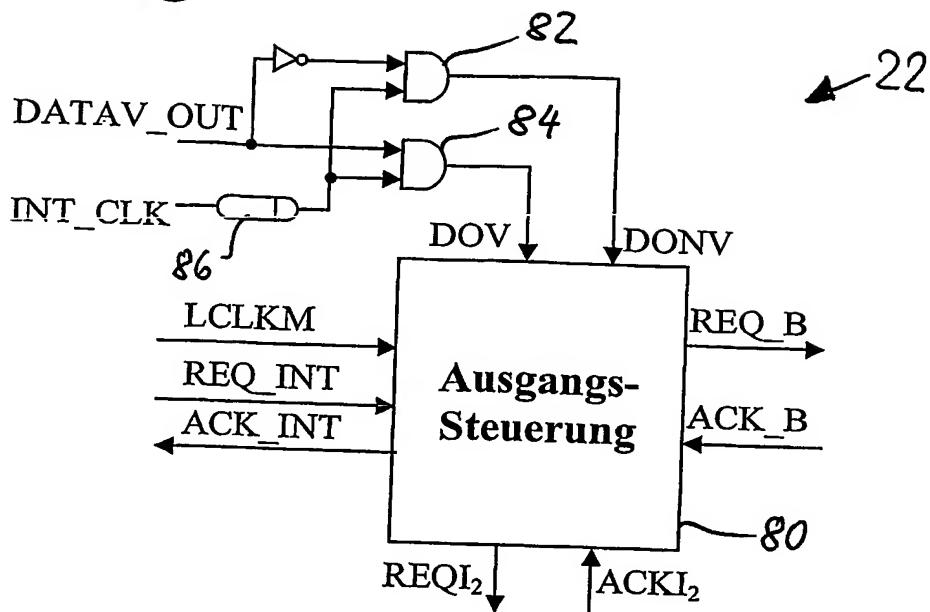


Fig. 8

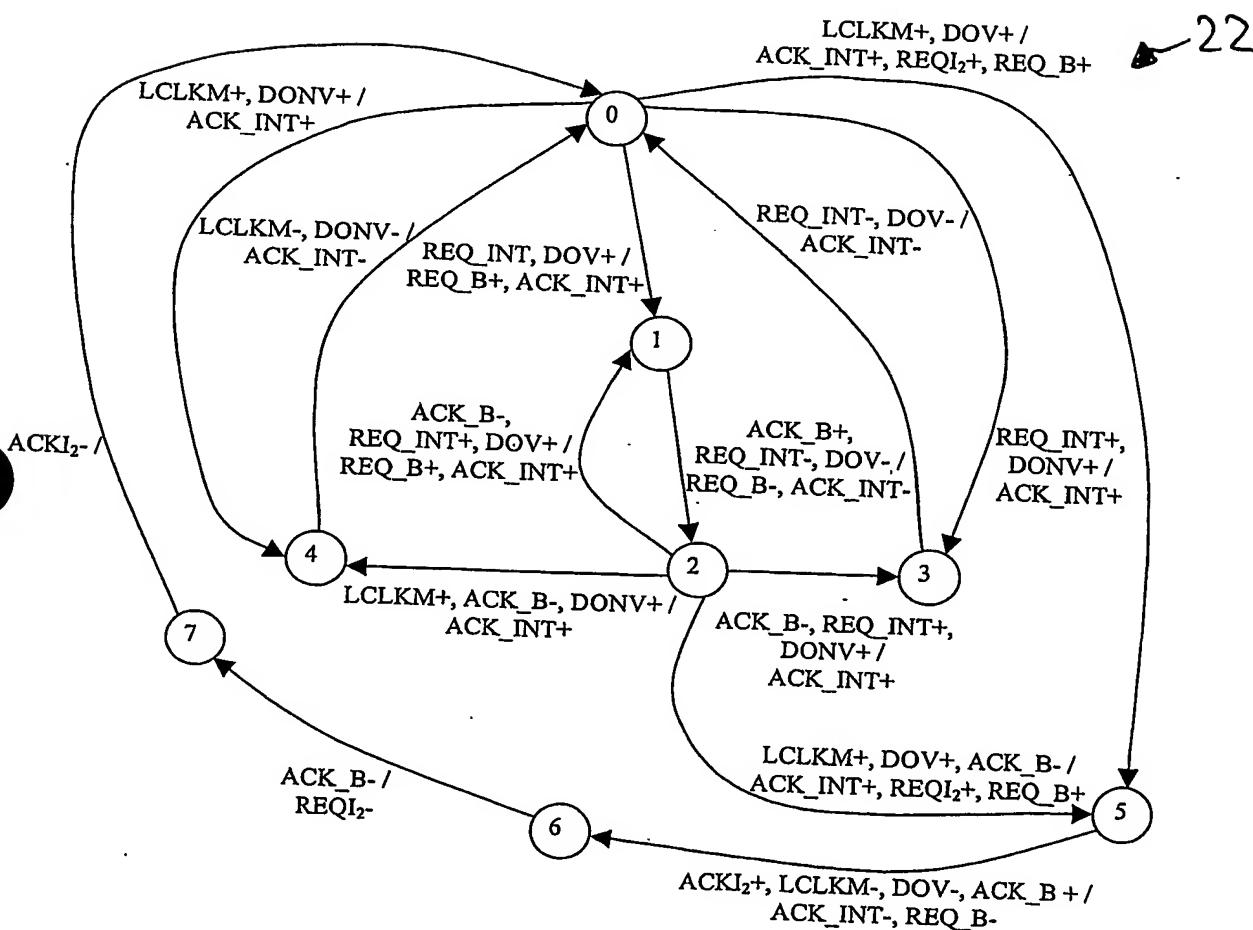


Fig. 9

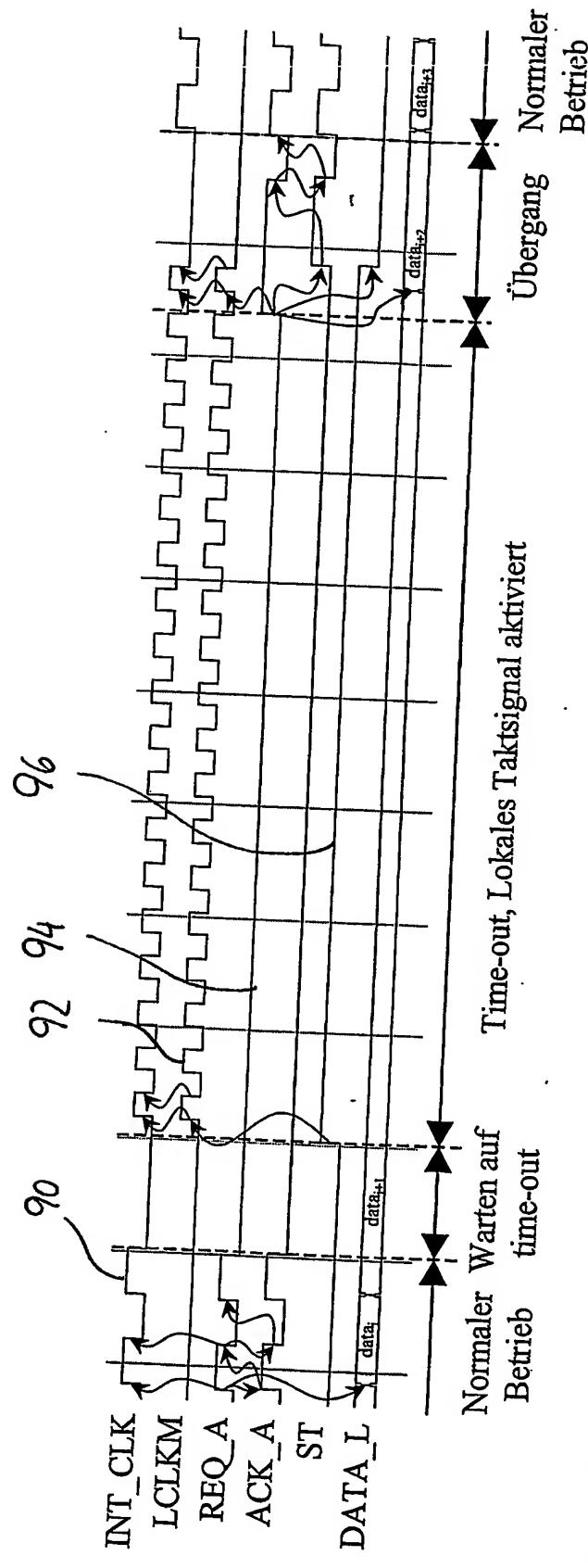


Fig. 10

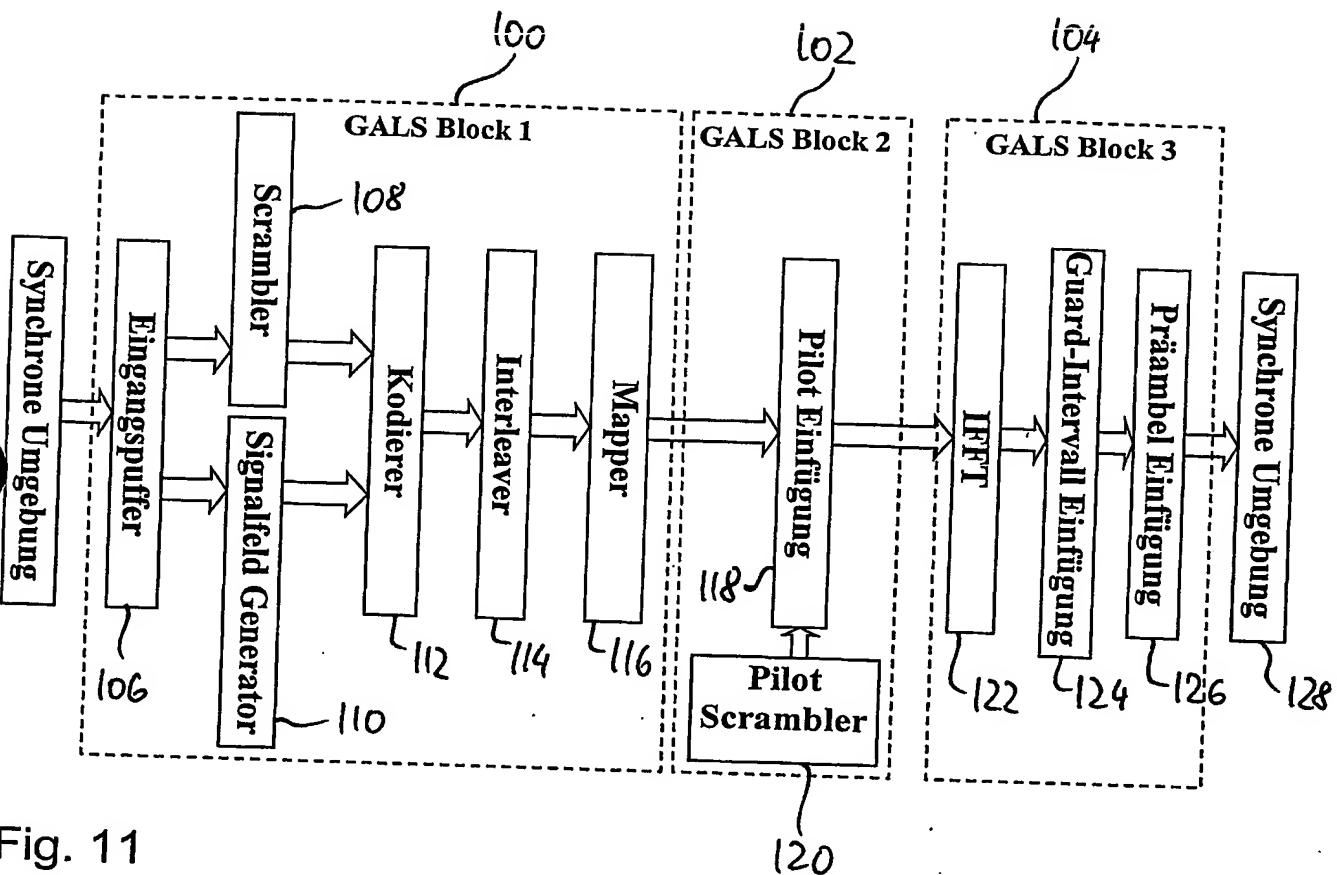


Fig. 11

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.